

版本号: V1.0 日期: 2017-04-19 www.topeetboard.com

iTOP-6818 全能版-Android-485 使用文档

迅为官网: www.topeetboard.com

开发社区: bbs.topeetboard.com

销售热线: 010-58957586

传 真: 010-58957586

售后支持: 010-58957738

开发板商城: http://arm-board.taobao.com

售后 QQ 群: 310166965



版本号: V1.0 日期: 2017-04-19 www.topeetboard.com

iTOP-6818 全能版-Android-485 使用文档·······	.]
1引言	2
2 硬件连接	2
3 软件测试	2

1引言

本手册适用范围: iTOP-6818 全能版

版本	日期	作者	修改内容
V1.0	20170419	HPS	完成第一版

在 "CAN_485_Module_v1.x" 硬件资料压缩包中,提供 Cadence 格式的原理图和 PC , PDF 格式的原理图。

485 模块的 linux 驱动是内核目录下的 "drivers/char/max485_ctl.c" 文件,默认内核镜像中已经包含该驱动。

Android 测试例程提供"iTOP-6818-Android-Max485_V1.x" 压缩包 Android5.1 的测试程序。测试 APK 是压缩包下"bin"目录中的 max485test.apk 文件,该测试程序默认波特率是 38400。

2 硬件连接

本文档测试使用两块开发板,两个 485 模块。用户在测试自己的 485 设备的时候,可以将其中一块开发板和 485 模块替换为自己的 485 设备。



版本号: V1.0

日期:2017-04-19

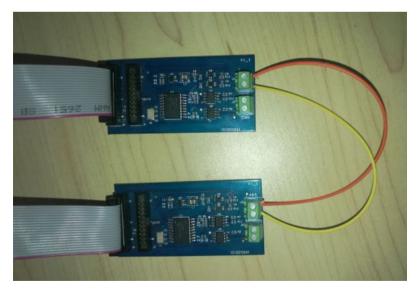
www.topeetboard.com

使用排线连接开发板和 485 模块。485 模块的 20pin 端口,连接开发板上的 "GPIO/CAN/485"端口。

模块1连接后如下图所示。



模块 2 和模块 1 连接时 A 对 A, B 对 B, 如下图所示。模块 2 和另外一块开发板连接, 连接方式和模块1相同。



硬件连接完成之后,就可以进行软件测试了。



版本号: V1.0 日期: 2017-04-19 www.topeetboard.com

3 软件测试

开发板运行 Android 系统之后,在超级终端输入"ls -al /dev/max485_ctl_pin"命令,查看设备节点"/dev/max485_ctl_pin"权限。假如为"crw------ root"则再执行命令"chmod 777 /dev/max485_ctl_pin",修改该设备节点权限。执行"ls -al /dev/max485_ctl_pin"查看权限,若为"crwxrwxrwx root"则可以进行下步操作。如下图所示

```
root@s5p6818_drone:/ # ls -al /dev/max485 ctl pin

orw---- root root 10, 60 2015-01-01 08:00 max485_ctl_pin

root@s5p6818_drone:/ #

root@s5p6818_drone:/ #

root@s5p6818_drone:/ #

root@s5p6818_drone:/ #

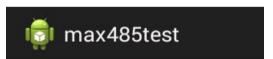
root@s5p6818_drone:/ # chmod 777 /dev/max485_ctl_pin

root@s5p6818_drone:/ # ls -al /dev/max485_ctl_pin

orwxrwxrwx root root 10, 60 2015-01-01 08:00 max485_ctl_pin

root@s5p6818_drone:/ #
```

安装 max485test.apk 文件, 打开 APK, 界面如下图所示。



RECV

SEND



版本号: V1.0

日期:2017-04-19

www.topeetboard.com

然后输入要发送的字符,如下图所示,点击 "SEND"按钮发送字符信息。



在另外一块开发板的 APP 界面,点击"RECV"按钮接收来自 485 模块的字符信息,接收到字符信息,如下图所示。



5

版本号: V1.0 日期: 2017-04-19